

22 MAR 2005 528850

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
8. April 2004 (08.04.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
**WO 2004/030173 A1**

(51) Internationale Patentklassifikation<sup>7</sup>: **H02H 7/093**

[DE/DE]; Bernhardshoefstrasse 60c, 77876 Kappelrodeck (DE). **HABERL**, Nikolas [DE/DE]; Gloeckelsberg 6a, 77886 Lauf (DE).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/DE2003/002144

(74) Gemeinsamer Vertreter: **ROBERT BOSCH GMBH**; Postfach 30 02 20, 70442 Stuttgart (DE).

(22) Internationales Anmeldedatum:  
27. Juni 2003 (27.06.2003)

(81) Bestimmungsstaaten (national): JP, KR, US.

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(84) Bestimmungsstaaten (regional): europäisches Patent (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch  
(30) Angaben zur Priorität:  
102 45 242.3 26. September 2002 (26.09.2002) DE

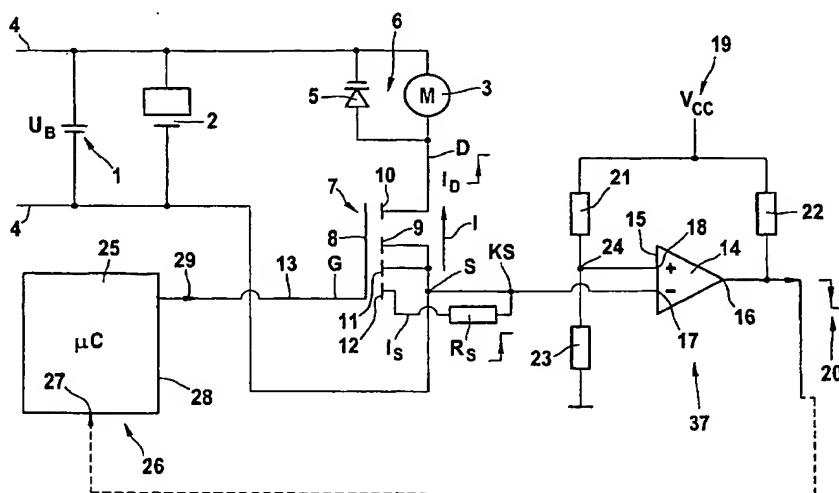
Veröffentlicht:  
— mit internationalem Recherchenbericht

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): **ROBERT BOSCH GMBH** [DE/DE]; Postfach 30 02 20, 70442 Stuttgart (DE).

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(54) Title: METHOD FOR IDENTIFYING AN OVERLOAD CURRENT OF AN ELECTRIC DRIVE

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUR ÜBERSTROMERKENNUNG EINES ELEKTRISCHEN ANTRIEBES



(57) Abstract: The invention relates to a method for detecting a sluggishness or blockage of an electric drive (3), which is controlled by means of a first power semiconductor component (7). The electric drive (3) can be operated both in the part-load range (pulse width modulation (PWM) timing signal < 100%) and in the full load range (PWM timing signal = 100%), both ranges being dependent on the timing of the PWM signal (29, 30). An evaluation circuit (37) is connected to a microcontroller (25). Pulses that are generated within a time range are detected in the evaluation circuit (37) in the current that flows over the first power semiconductor element (7) and the number of detected pulses A1\*, A2\* is compared with the number of expected pulses A1, A2.

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



---

**(57) Zusammenfassung:** Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Detektion einer Schwergängigkeit oder des Blockierens eines elektrischen Antriebes (3), welcher über ein erstes Leistungshalbleiterbauelement (7) angesteuert wird. Der elektrische Antrieb (3) ist sowohl im Teillastbereich (PWM-Taktsignal < 100%) als auch im Volllastbereich (PWM-Taktsignal = 100%) betreibbar, jeweils abhängig von der Taktung des PWM-Signales (29, 30). Eine Auswerteschaltung (37) steht mit einem Mikrocontroller (25) in Verbindung. In der Auswerteschaltung (37) werden aus dem über das erste Leistungshalbleiterbauelement (7) fliessenden Strom I innerhalb eines Zeitintervall es generierte Impulse erfasst und die Anzahl der ermittelten Impulse  $A1^*$ ,  $A2^*$  mit einer zu erwartenden Anzahl  $A1$ ,  $A2$  von Impulsen verglichen.

## Verfahren zur Überstromerkennung eines elektrischen Antriebes

5

### Technisches Gebiet

In Kraftfahrzeugen mit Verbrennungskraftmaschinen, sind auch bei niedrigen Geschwindigkeiten hohe Kühlleistungen zu erbringen. Dazu werden in der Regel Gebläse eingesetzt, 10 die eine Wärmeabfuhr bewirken, wenn der Fahrtwind bei niedrigen Geschwindigkeiten des Kraftfahrzeugs nicht mehr zur Wärmeabfuhr am Kühler ausreicht. An Personenwagen kommen in der Regel einteilige Kunststofflüfter zum Einsatz, welche zunehmend auch bei Nutzfahrzeugen zur Wärmeabfuhr Eingang finden.

15 Stand der Technik

An Kühlgebläsen von Verbrennungskraftmaschinen werden heute Gleichstrom-Motoren (DC-Motoren) eingesetzt, über welche das Lüfterrad des Gebläses gegebenenfalls unter Zwischenschaltung einer Kupplung angetrieben wird. Die eingesetzten elektrischen Antriebe werden über Leistungssteuerungen angesteuert, wozu eine Taktung der Versorgungsspannung bei einer Frequenz über 15 kHz erfolgt. Die Taktung der Versorgungsspannung erfolgt durch Pulsweitenmodulation, mit der das Pulsweitenverhältnis, d. h. die Pulsauflänge zwischen den Ansteuerungsimpulsen verlängert oder verkürzt werden kann, 20 wodurch sich die Klemmenspannung an den Klemmen der eingesetzten elektrischen Antriebe in einem weiten Bereich variieren lässt. Durch die Variation der Klemmenspannung an den Klemmen der elektrischen Antriebe des Kühlgebläses kann die Stromaufnahme des elektrischen Antriebes bzw. das Drehmoment des elektrischen Antriebes geregelt oder vorgegeben werden. Ferner kann mit Hilfe der Pulsweitenmodulation der Versorgungsspannung 25 die Drehzahl der elektrischen Antriebe in weiten Bereichen verstellt werden. Dies ist besonders dann von Interesse, wenn das Fahrzeug mit geringer Geschwindigkeit fährt oder stillsteht. Dann kann durch eine Erhöhung der Drehzahl des elektrischen Antriebes des Lüfterrades eine ausreichende Wärmeabfuhr am Kühler der Verbrennungskraftmaschine herbeigeführt werden, wenn die Kühlung durch den Kühler durchströmenden Fahrtwind nicht mehr ausreichend ist.

35

Die Taktung der Versorgungsspannung, die an den Klemmen der elektrischen Antriebe anliegt, macht hingegen den Einsatz von Freilaufdiode sowie Kondensatorelementen erforderlich. In der Regel kommen Elektrolytkondensatoren zum Einsatz. Die Freilaufdiode ermöglicht den Freilauf des elektrischen Antriebes bzw. der elektrischen Antriebe, während

die Elektrolytkondensatoren den Freilauf für die Zuleitung ermöglichen. Damit die Elektrolytkondensatoren auch unter hohen Temperaturen problemlos arbeiten und die geforderten Lebensdauern erreichen, werden diese in der Regel kapazitätsmäßig großdimensioniert. Ferner kann es erforderlich sein, zwei Elektrolytkondensatoren parallel zu schalten,  
5 um die gewünschte Glättung der Restwelligkeit zu erreichen.

DE 197 32 094 A1 bezieht sich auf eine Steuerschaltung für einen Gleichstrom-Motor. Dem Gleichstrom-Motor ist ein Elektrolytkondensator parallelgeschaltet. Die Steuerschaltung weist eine Freilaufdiode und eine Verpolschutzeinrichtung auf, die einen Transistor-  
10 schalter mit einer diesem parallel geschalteten Diode enthält. Die Verpolschutzeinrichtung ist in den Stromkreis des Elektrolytkondensators und der Freilaufdiode geschaltet. Der Transistorschalter ist als N-Kanal Leistungs-MOSFET ausgebildet und liegt mit seinem Drain-Anschluss am Minus-Anschluss des Elektrolytkondensators und an der Anode der Freilaufdiode. Die Freilaufdiode liegt mit ihrer Katiode an der positiven Seite des Gleich-  
15 strom-Motors. Der Source-Anschluss ist an die negative Seite des Gleichstrom-Motors angeschlossen und der Gate-Anschluss über einen Widerstand an eine positive Spannung angelegt.

DE 197 32 098 A1 bezieht sich ebenfalls auf eine Steuerschaltung für einen Gleichstrom-  
20 Motor. Der Gleichstrom-Motor wird getaktet angesteuert und umfasst einen parallel ge-  
schalteten Elektrolytkondensator sowie eine Freilaufdiode. Gemäß dieser Lösung wird die Steuerabstrahlung dadurch verringert, dass zwischen der positiven Motorversorgungsspan-  
nung und dem Plus-Anschluss des Elektrolytkondensators eine Drossel angeschlossen  
25 wird, und dass die Freilaufdiode mit ihrer Kathode zwischen der Drossel und dem Elek-  
trolytkondensator und mit ihrer Anode an der negativen Seite des Gleichstrom-Motors liegt.

In derzeitigen Ausführungen von Gebläseansteuerungen für Motorkühlgebläse erfolgt eine Überstromerkennung durch Erfassung eines Stroms im Freilaufkreis des elektrischen An-  
30 triebes. Die Messung des Stroms im Freilaufkreis des elektrischen Antriebes erfolgt indi-  
rekt durch die Messung der induzierten Spannung an der Leitungsinduktivität des Freilauf-  
kreises. Ferner kann die Stromerfassung im Freilaufkreis über einen Shunt realisiert wer-  
den, was jedoch den Nachteil hat, dass es zur Erzeugung von Verlustleistung und damit zur  
Wärmeerzeugung kommt. Ferner ist die Strommessung unter Einsatz eines Shunts relativ  
35 kostspielig. Die skizzierten Verfahren zur Messung der induzierten Spannung an der Lei-  
tungsinduktivität des Freilaufkreises sind neben anderen Parametern abhängig von der Leitungsführung und von dem Schaltverhalten der Leistungstransistoren. Die Messung der induzierten Spannung an der Leitungsinduktivität des Freilaufkreises ist wegen der gerin-

gen Spannungen und der Hochohmigkeit empfindlich auf Störeinstrahlungen, z. B. durch elektrische Felder.

#### Darstellung der Erfindung

5 Mit dem erfindungsgemäß vorgeschlagenen Verfahren lässt sich ein Blockieren eines elektrischen Antriebes durch eine indirekte Überstromerfassung feststellen. Ein Blockieren, eine Schwergängigkeit oder die jeweilige Drehzahl des elektrischen Antriebes können über 10 dem Strom bzw. die Stromform oder auch aus von der Stromform abgeleiteten Spannungsimpulsen bei Ansteuerungen eines Leistungshalbleiterbauelementes, wie z. B. eines MOSFET's gewonnen werden.

Der elektrische Antrieb eines Motorkühlgebläses wird im Teillastbereich mit einem PWM-Taktsignal < 100% angesteuert. Dabei werden die Impulse des Stromes innerhalb einer 15 Auswerteschaltung, in der ein Mikrocontroller ( $\mu$ C) aufgenommen ist, gezählt. Die Auswerteschaltung umfasst dazu einen vorgespannten Komparator, der bei Überschreiten einer Schwelleingangsspannung den Ausgang umschaltet. Der Flankenwechsel am Ausgang des unter Vorspannung stehenden Komparators kann durch den Mikrocontroller erfasst und die Anzahl der Flankenwechsel können in diesem gezählt werden.

20 Bei normalem Betrieb des elektrischen Antriebes beträgt die Anzahl der Flanken A1. Dieser Wert A1 stellt einen Referenzwert dar. Wird eine Anzahl von Flanken A1\* ermittelt, die geringer ist als die bei Normalbetrieb des elektrischen Antriebes auftretende Anzahl von Flanken, kann ein Defekt am Leistungshalbleiterbauelement (MOSFET), am elektrischen 25 Antrieb selbst oder an den elektrischen Verbindungsleitungen vorliegen. Daraufhin wird die Bestromung des elektrischen Antriebes über die Auswerteschaltung durch Ausschaltung der Stromansteuerung unterbunden.

Bei voller Ansteuerung des elektrischen Antriebes mit einer Pulsweitenmodulations- 30 Taktung von 100%, kann zyklisch für eine kurze Zeitspanne auf ein Taktverhältnis von 99% geschaltet werden. Es erfolgt eine Abprüfung dahingehend, ob eine bestimmte Anzahl A2 von Impulsen pro Zeitabschnitt auftreten. Wird bei der Abprüfung der Anzahl von Impulsen A2 pro Zeitabschnitt eine Anzahl A2\* ermittelt, die geringer ist als die Anzahl A2, wird auf einen Defekt am Leistungshalbleiterbauelement (MOSFET), am elektrischen Antrieb selbst oder im Freilaufkreis oder an den elektrischen Verbindungsleitungen geschlossen 35 und die Bestromung des elektrischen Antriebes ausgeschaltet.

Ein Blockieren des elektrischen Antriebes kann darüber hinaus über die Erfassung des Absolutwertes der Spannung des elektrischen Antriebes ermittelt werden. Beim Blockieren

des elektrischen Antriebes überschreitet der absolute Spannungswert eine Grenzspannung. Die Höhe des Absolutwertes der Spannung kann durch den Mikrocontroller erfasst werden, welcher unmittelbar darauf eine Abschaltung des den elektrischen Antrieb ansteuernden Leistungshalbleiterbauelementes vornimmt. Da die Grenzspannung des elektrischen Antriebes abhängig vom PWM-Taktsignal und von der Versorgungsspannung ist, kann eine Anpassung der Grenzspannung durch den Mikrocontroller  $\mu$ C abhängig vom PWM-Taktsignal und der Spannungsversorgung  $U_B$  erfolgen.

### Zeichnung

10

Anhand der Zeichnung wird die Erfindung nachstehend eingehend erläutert.

Es zeigt:

15 Figur 1 Ein Prinzipschaltbild einer Auswerteschaltung zur Überstromerkennung eines elektrischen Antriebes und

Figur 2 eine erweiterte Auswerteschaltung mit Spannungsabgriff zwischen Leistungshalbleiterbauelement und Komparator.

20

### Ausführungsvarianten

Figur 1 ist das Prinzipschaltbild einer Auswerteschaltung zur Überstromerkennung eines elektrischen Antriebes zu entnehmen.

25

Ein in ein Fahrzeubordnetz 4 integrierter Energiespeicher in Form einer Fahrzeubatterie stellt eine Spannungsquelle 1 dar. Der Spannungsquelle 1 ist ein Kondensator 2 parallel geschaltet, mit welchem Spannungsspitzen bzw. Spannungsschwankungen innerhalb des Bordnetzes 4 eines Fahrzeuges geglättet werden können. Im Bordnetz 4 ist ein elektrischer Antrieb 3 aufgenommen, welcher beispielsweise das Lüfterrad eines Motorkühlgebläses antreibt. Im Prinzipschaltbild gemäß Figur 1 erfolgt die Ansteuerung des elektrischen Antriebes 3 über ein erstes Leistungshalbleiterbauelement, welches als MOSFET, oder als Bipolartransistor oder vergleichbares Leistungshalbleiterbauelement ausgebildet sein kann. Der Freilauf des elektrischen Antriebes 3 wird durch eine in einem Freilaufkreis 6 aufgenommene Freilaufdiode 5 realisiert.

Das erste Leistungshalbleiterbauelement 7, beispielsweise ausgeführt als ein MOSFET-Transistor 7 umfasst eine Transistorbasis 8 (G), der gegenüberliegend ein Source-Gate 9 (S) sowie ein Drain-Gate 10 (D) angeordnet sind. Die Ansteuerung des elektrischen An-

triebes 3 erfolgt durch eine Ansteuerung der Transistorbasis 8 (G) des ersten Leistungs-  
halbleiterbauelementes 7 über eine Ansteuerleitung 13. Soll der elektrische Antrieb 3 zum  
Antrieb eines Lüfterrades eines Motorkühlungsgebläses im Teillastbereich betrieben wer-  
den, wird das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 mittels eines auf der Ansteuerleitung  
5 13 aufgegebenen PWM-Signales < 100% angesteuert. Wird der elektrische Antrieb 3 ge-  
mäß des Prinzipschaltbildes 1 jedoch bei Vollast betrieben, so erfolgt die Ansteuerung des  
elektrischen Antriebes 3 über das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 mittels eines  
10 PWM-Signales 29 von 100%, das in diesem Falle auf der Ansteuerleitung 13 der Transi-  
storbasis 8 (G) anliegt.

10

In der Darstellung gemäß Figur 1 erfolgt die Ansteuerung der Transistorbasis 8 (G) des  
ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 über ein Pulsweiten-Signal 29, welches von ei-  
nem Mikrocontroller 25 ( $\mu$ C) an dessen Ausgangsseite 28 ausgegeben wird. Der Mikro-  
controller 25 ( $\mu$ C) umfasst an einer Eingangsseite 26 einen Eingang zur Zählung von in  
15 einer Auswerteschaltung 37 ermittelten Impulsen, die z. B. als Flankenwechsel 20 vorlie-  
gen können.

20

Eine Schwergängigkeit bzw. ein Blockieren des elektrischen Antriebes 3 kann durch eine  
indirekte Überstromerfassung festgestellt werden. Ein Blockieren bzw. eine Schwergän-  
gigkeit sowie die Drehzahl des elektrischen Antriebes 3, kann durch aus dem Strom I bzw.  
25 aus der Stromform oder aus der von der Stromform abgeleiteten Spannungsimpulsen des  
Stromes bei Steuerung des ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 ermittelt werden. Im  
einwandfreien Betrieb des elektrischen Antriebes 3, erzeugt jedes Durchschalten des ersten  
Leistungshalbleiterbauelementes 7 im Rahmen der PWM-Ansteuerleitung einen Strom I,  
der über das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 fließt. Bei dem als erstes Leistungs-  
halbleiterbauelement 7 eingesetzten elektronischen Bauteil, handelt es sich bevorzugt über  
ein den Strom sensierendes elektronisches Bauteil (SENSEFET). Der über das erste Leis-  
tungshalbleiterbauelement 7, entsprechend der Ansteuerung durch das PWM-Signal, flie-  
ßende Strom I, erzeugt auswertbare bzw.zählbare Impulse. Zur Erfassung der beim Durch-  
30 schalten des ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 auftretenden Ströme sind den ersten  
Leistungshalbleiterbauelement 7 ein erster Abgriff 11 bzw. ein zweiter Abgriff 12 zuge-  
ordnet, über welchen aus der Stromform des Stromes I abgeleitete Spannungsimpulse der  
Auswerteschaltung 37 zuführbar sind.

35

Die in Figur 1 schematisch mit ihren wesentlichen Komponenten wiedergegebene Aus-  
werteschaltung 37 umfasst ein Komparatorbauelement 14. An der Eingangsseite 15 des  
Komparatorbauelementes 14 befindet sich ein erster Komparatoreingang 17 (-) sowie ein  
zweiter Komparatoreingang 18 (+). Der erste Komparatoreingang 17 steht mit dem ersten  
Abgriff 11 in Verbindung, während am zweiten Komparatoreingang 18 eine Versorgungs-

spannung anliegt. Der Ausgang des Komparatorbauelementes 14 ist mit Bezugszeichen 16 gekennzeichnet. Als Komparatorbauelement 14 innerhalb der Auswerteschaltung 37 kommt bevorzugt ein mit einer Vorspannung 19  $V_{CC}$  beaufschlagtes Komparatorbauelement 14 zum Einsatz. Die Spannungsbeaufschlagung des Komparatorbauelementes 14 mit einer Vorspannung 19 ( $V_{CC}$ ) folgt über einen ersten Widerstand 21 ( $R_1$ ), einen diesem parallel geschalteten Widerstand 22 ( $R_2$ ) sowie einen dritten Widerstand 23 ( $R_3$ ), der in Reihe mit dem ersten Widerstand 21 liegt. Der Vorspannung 19 ( $V_{CC}$ ) wird dem Komparatorbauelement 14 an der Eingangsseite 15 am zweiten Komparatoreingang 18; die Anschlussstelle wird durch eine Klemme 24 gebildet. Über die Vorspannung 19 ( $V_{CC}$ ), mit der das Komparatorbauelement 14 beaufschlagt ist, wird die Schwelleingangsspannung des Komparatorbauelementes 14 vorgegeben. Am zweiten Abgriff 12 wird der zu sensierende Strom  $I_S$  erfasst. Der zu sensierende Strom  $I_S$  fließt durch einen Widerstand  $R_S$  ( $R_{Sense}$ ), der bei KS mit der Leitung, die zum ersten Komparatoreingang 17 führt, verbunden ist. KS stellt eine Temperatur erfassungsstelle in Bezug auf das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 dar. Wird diese Schwelleingangsspannung, die im vorliegenden Falle dem zweiten Komparatoreingang 18 (+) aufgegeben wird, von einem erfassten Spannungswert überschritten, so schaltet das Komparatorbauelement 14 seinen Ausgang 16 um. Das Umschalten des Ausganges 16 ist durch einen Flankenwechsel 20 gekennzeichnet. Dieser Flankenwechsel 20 kann durch den Mikrocontroller 25 ( $\mu C$ ) detektiert und in diesem gezählt werden. Dazu werden die am Ausgang 16 des vorgespannten Komparatorbauelementes 14 auftretenden Flankenwechsel 20 einem Eingang 27 auf der Eingangsseite 26 des Mikrocontrollers 25 ( $\mu C$ ) aufgegeben.

Wird der elektrische Antrieb 3 gemäß des Prinzipschaltbildes in Figur 1 im Teillastbereich, d.h. mit einem PWM-Taktsignal < 100%, betrieben und stellt sich ein normaler Betriebszustand ein, so beträgt die Anzahl der Flankenwechsel 20, die die erfassbaren Impulse darstellen, A1. Diese im Normalbetrieb des elektrischen Antriebes 3 im Teillastbereich auftretende Anzahl von Flankenwechseln 20 ist im Mikrocontroller 25 ( $\mu C$ ) abgespeichert und stellt einen Referenzwert dar. Werden in der Auswerteschaltung 37 eine Anzahl von Impulsen, d. h. Flankenwechseln 20 an der Ausgangsseite 16 des vorgespannten Komparatorbauelementes 14, A1\* an den Eingang 27 des Mikrocontrollers 25 ( $\mu C$ ) übermittelt, so erfolgt ein Vergleich zwischen der im Normalbetrieb auftretenden Anzahl von Flankenwechseln 20, A1, mit der ermittelten Anzahl von Flankenwechseln 20 A1\*. Unterschreitet die Anzahl A1\* von Flankenwechseln 20 die Anzahl A1 zu erwartender Flankenwechsel 20 im Normalbetrieb des elektrischen Antriebes 2 innerhalb eines vorgebbaren Zeitfensters, so wird auf einen Defekt entweder am ersten Leistungshalbleiterbauelement 7, am elektrischen Antrieb 3 sowie im Freilaufkreis 6 geschlossen. Es kann auch ein Defekt an elektrischen Verbindungen vorliegen. Bei Feststellung einer Unterschreitung der zu erwartenden Anzahl A1 von Impulsen durch die tatsächlich ermittelte Anzahl A1\* von Flankenwechseln

20, wird die Bestromung des elektrischen Antriebes 3 durch Aufhebung der Ansteuerung über ein PWM-Signal 29 unterbrochen. Ein Defekt an einem ersten Leistungshalbleiterbauelement 7 kann z. b. eine zeitweise oder dauerhafte ansteuer-unabhängige Hochohmigkeit des ersten Leistungshalbleiterbauelementes sein.

5

Bei voller Ansteuerung des elektrischen Antriebes 3 mit einem PWM-Taktsignal 29 von 100% wird zyklisch für eine kurze Zeitspanne das PWM-Taktsignal auf beispielsweise 99% reduziert. Im Normalbetrieb stellen sich bei diesem PWM-Taktsignal eine Anzahl A2 von Impulsen, d. h. Flankenwechseln 20 pro Zeitintervall ein. Die zu erwartende Anzahl 10 A2 von Flankenwechseln 20 im Normalbetrieb des elektrischen Antriebes 3 im Vollastbetrieb, ist ebenfalls innerhalb des Mikrocontrollers 25 ( $\mu$ C) abgespeichert. In diesem Betriebszustand wird nunmehr die Anzahl der durch die Auswerteschaltung 37, d. h. am Ausgang 16 des vorgespannten Komparatorelementes 14 ermittelten Flankenwechsel 20, A2\* 15 mit der im Mikrocontroller 25 ( $\mu$ C) abgespeicherten, für den Normalbetrieb gültigen Anzahl A2, von Flankenwechseln 20 verglichen. Stellt sich auch bei diesem Vergleich eine Unterschreitung der zu erwartenden Anzahl von Flankenwechseln 20, A2 durch die ermittelte Anzahl von Flankenwechseln 20 A2\* ein, so wird auf einen Defekt am ersten Leistungshalbleiterbauelement 7, am elektrischen Antrieb 3 im Freilaufkreis 6 oder an einer elektrischen Verbindung geschlossen. Über den Mikrocontroller 25 wird dann die Be- 20 stromung des elektrischen Antriebes 3 aufgehoben.

Figur 2 ist eine erweiterte Auswerteschaltung mit Spannungsabgriff zwischen erstem Leistungshalbleiterbauelement in vorgespanntem Komparatorbauelement der Auswerteschaltung zu entnehmen.

25

In der Ausführungsvariante gemäß Figur 2 ist im dem elektrischen Antrieb 3 zugeordneten Freilaufkreis eine mit L bezeichnete Induktivität enthalten. Ferner umfasst der dem elektrischen Antrieb 3 zugeordnete Freilaufkreis 6 ein zweites Leistungshalbleiterbauelement 32. Analog zur Darstellung gemäß Figur 2 ist die Spannungsquelle 1 in das Bordnetz 4 eines hier nicht näher dargestellten Fahrzeuges, beispielsweise eines Kraftfahrzeuges integriert. Der Spannungsquelle 1 sind sowohl die Induktivität als auch der Kondensator 2 parallel geschaltet. Die Ansteuerung des elektrischen Antriebes 3 erfolgt durch das erste Leistungshalbleiterbauelement 7, welches beispielsweise als MOSFET oder als Bipolar-Transistor ausgebildet sein kann. Dessen Transistorbasis 8 (G) wird über die Ansteuerleitung 13 mit 30 einem PWM-Signal 31 beaufschlagt. Analog zur Darstellung gemäß Figur 1 umfasst das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 ein Drain-Gate 10 (D) sowie eine Source-Gate 9 (S). Der sich am ersten Leistungshalbleiterbauelement 7 einstellende Strom ist durch den mit I bezeichneten Pfeil angedeutet und stellt sich am ersten Leistungshalbleiterbauelement 7 entsprechend des PWM-Taktsignales 31 ein. Dem ersten Leistungshalbleiterbauelement 7

sind der erste Abgriff 11 und der zweite Abgriff 12 zugeordnet, über welchen der Strom, die Stromform oder aus der Stromform ermittelte Spannungsimpulse der Auswerteschaltung 37 zugeführt werden. Die Auswerteschaltung 37 entspricht im wesentlichen der Auswerteschaltung im Prinzipschaltbild gemäß Figur 1. Auch in der Auswerteschaltung 37 gemäß Figur 2 ist das Komparatorbauelement 14 durch eine Spannung 19 ( $V_{CC}$ ) beaufschlagt. Die am ersten Abgriff 11 bzw. am zweiten Abgriff 12 erzeugten Impulse röhren vom Durchschalten des ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 im Rahmen der Ansteuerung durch das PWM-Taktsignal 31 her, bei dem sich ein Strom  $I$  über das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 einstellt, der einen auswertbaren oderzählbaren Impuls darstellt. Mit  $I_D$  ist der Strom im Drain-Zweig 10 bezeichnet, der entsprechend des PWM-Taktsignales fließt. Über den ersten Abgriff 11 bzw. den zweiten Abgriff 12 werden die auswertbaren oderzählbaren aus dem Stromfluss durch das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 herrührenden Impulse dem ersten Komparatoreingang 17 (-) bzw. dem zweiten Komparatoreingang 18 (+) zugeführt. Der am zweiten Abgriff 12 erfasste Strom  $I_S$  fließt über einen Widerstand  $R_S$ , der bei KS mit der zum ersten Komparatoreingang 17 (-) zuführenden Leitung verbunden ist. Die Verbindungsstelle KS stellt gleichzeitig eine Temperaturfassungstelle (Kelvin-Source) für das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 dar.

Im Unterschied zur Auswerteschaltung 37 gemäß des Prinzipschaltbildes in Figur 1 ist dem ersten Abgriff 11 ein Absolutspannungsabgriff 36 zugeordnet. Am Absolutspannungsabgriff 36 kann der Absolutwert der Spannung  $U_1$  des ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 erfasst werden. Bei einer Blockierung oder einer Schwergängigkeit des elektrischen Antriebes 3 wird der absolute Wert der Spannung  $U_1$  eine Grenzspannung  $U_{1,Grenz}$  überschreiten. Der erfasste Absolutwert der Spannung  $U_1$  wird einem Eingang 38 des Mikrocontrollers 25 zugeführt. Überschreitet die am Absolutspannungsabgriff 36 erfasste Spannung  $U_1$  den zulässigen Spannungswert  $U_{1,Grenz}$ , so kann durch den Mikrocontroller 25 über die Ansteuerleitung 29 die Bestromung des ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 aufgehoben werden. Die Grenzspannung  $U_{1,Grenz}$  ist abhängig von dem PWM-Signal 31, mit welchem das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 sowie das im Freilaufkreis 6 enthaltene zweite Leistungshalbleiterbauelement 32 angesteuert werden. Ferner ist die Grenzspannung  $U_{1,Grenz}$  ebenfalls abhängig von der Versorgungsspannung  $U_B$  der Spannungsquelle 1. Daraus wird die Spannung  $U_B$  der Spannungsquelle 1 dem Mikrocontroller 25 ( $\mu$ C) an einem Eingang 30 zugeführt, ferner wird das PWM-Taktungssignal dem Mikrocontroller 25 zugeführt. Das die Grenzspannung  $U_{1,Grenz}$  beeinflussende PWM-Signal richtet sich danach, ob der elektrische Antrieb 3 im Teillastbereich oder im Volllastbereich betrieben wird.

Im Unterschied zur in Figur 2 dargestellten Ausführung des Freilaufkreises 6 enthält der Freilaufkreis 6 gemäß der Darstellung in Figur 2 das zweite Leistungshalbleiterbauelement 32. Das PWM-Taktsignal 31 wird demnach parallel einem ersten PWM-Ansteuerzweig 33

für das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 sowie einem zweiten PWM-Ansteuerzweig 34 zur Ansteuerung des zweiten Leistungshalbleiterbauelementes 32 aufgegeben. In einen der PWM-Ansteuerzweige 33 bzw. 34 - in der Ausführungsvariante gemäß Figur 2 - im ersten PWM-Ansteuerzweig 33 ist ein Invertierbaustein 35 aufgenommen, um eine alternierende Ansteuerung des ersten Leistungshalbleiterbauelementes 7 und des im Freilaufkreis 6 aufgenommenen zweiten Leistungshalbleiterbauelementes 32 zu ermöglichen. Das erste Leistungshalbleiterbauelement 7 zur Ansteuerung des elektrischen Antriebes 3 im Teillast- bzw. im Volllastbereich wird demnach alternierend zum zweiten Leistungshalbleiterbauelement 32 betrieben, das im Freilaufkreis 6 des elektrischen Antriebes 3 aufgenommen ist.

Das erfindungsgemäß vorgeschlagene Verfahren ermöglicht in beiden Ausführungsvarianten die Detektierung eines Blockierens bzw. einer Schwergängigkeit eines elektrischen Antriebes 3. Über das vorgeschlagene Verfahren kann auch die Drehzahl des elektrischen Antriebes 3 bestimmt werden. Es macht das vorgeschlagene Verfahren gemäß der Ausführungsvarianten nach Figur 1 bzw. 2 die Integration eines Shunt's überflüssig, der Verlustleistung generiert und damit Wärme produziert. Ferner werden aus der Leitungsführung sowie aus dem Schaltverhalten der Leistungshalbleiterbauelemente 7, 32 herührende Verfälschungen hinsichtlich der Impulsaufnahme umgangen.

Bezugszeichenliste

5    1    Spannungsquelle  
2    Kondensator  
3    elektrischer Antrieb  
4    Bordnetz  
5    Freilaufdiode  
10   6    Freilaufkreis elektrischer Antrieb  
7    erstes Leistungshalbleiterbauelement (MOSFET)  
8    Transistorbasis  
9    Source-Gate  
10   Drain-Gate  
15   11   erster Abgriff Leistungshalbleiterbauelement  
12   zweiter Abgriff Leistungshalbleiterbauelement  
13   Ansteuerung Transistorbasis  
14   Komparator  
15   Eingangsseite  
20   16   Ausgangsseite  
17   erster Komparatoreingang (-)  
18   zweiter Komparatoreingang (+)  
19   Spannungsversorgung Komparator (Vcc)  
20   Ausgangsseitiger Impuls (Flankenwechsel)  
25   21   erster Widerstand ( $R_1$ )  
22   zweiter Widerstand ( $R_2$ )  
23   dritter Widerstand ( $R_3$ )  
24   Anschluss zweiter Komparatoreingang  
25   Mikrocontroller ( $\mu$ C)  
30   26   Eingangsseite ( $\mu$ C)  
27   Eingangimpulse 20 vom Komparatorbauelement 14  
28   Ausgangsseite ( $\mu$ C)  
29   PWM-Ansteuerung  
30   Eingang  $U_B$   
35   31   PWM-Signaleinspeisung  
32   zweites Leistungshalbleiterbauelement (MOSFET)  
33   erster PWM-Ansteuerzweig  
34   zweiter PWM-Ansteuerzweig  
35   Inverter-Baustein

36 Absolutspannungsabgriff

37 Auswerteschaltung

38 Eingang Absolutspannungswert  $U_1$

$G \triangleq$  Gate

5  $D \triangleq$  Drain

$S \triangleq$  Source

$I_S \triangleq I_{\text{Sense}}$

$K_S \triangleq$  Kelvin Source

$R_S \triangleq R_{\text{Sense}}$

12  
Patentansprüche

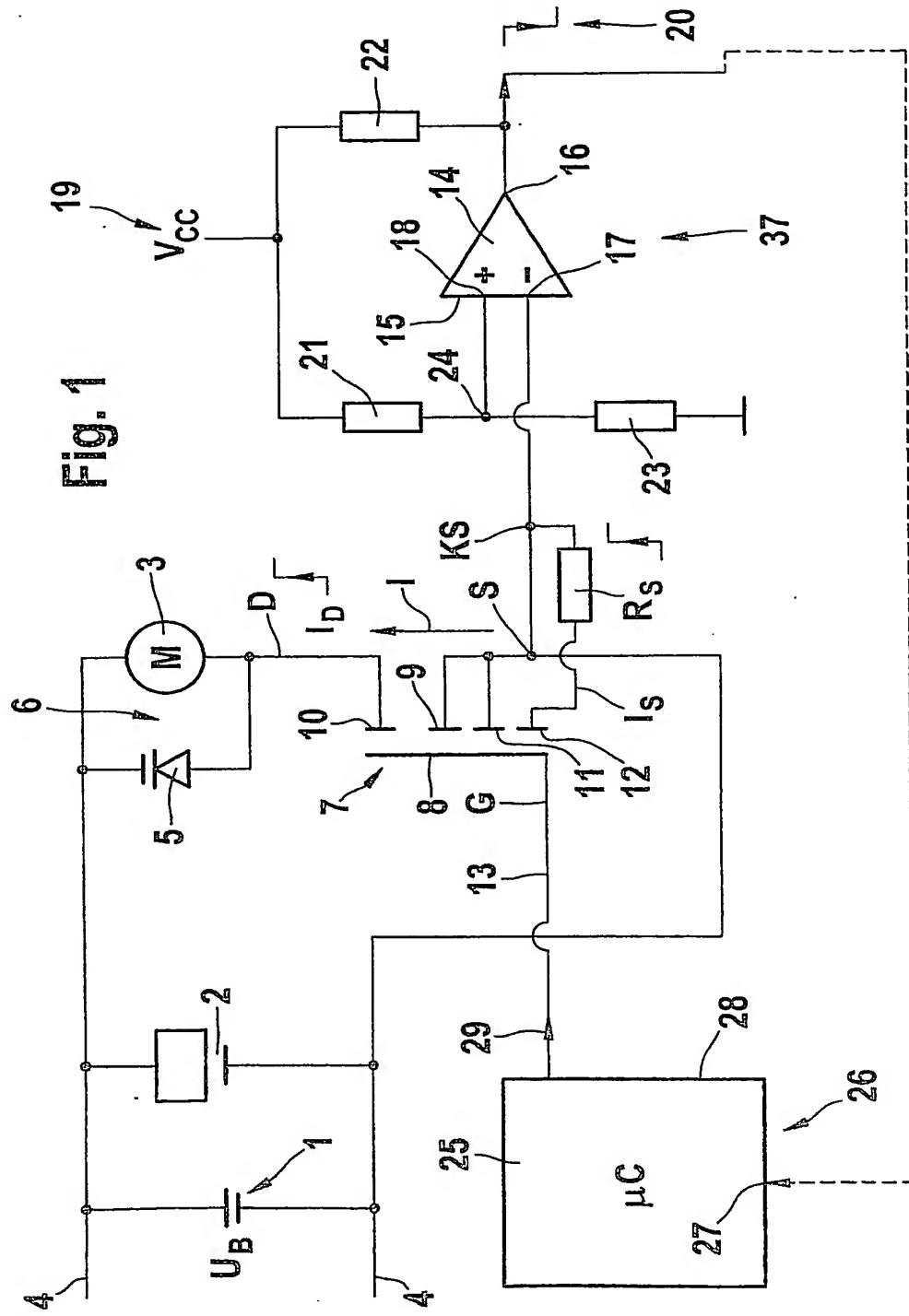
1. Verfahren zur Detektion einer Schwergängigkeit oder des Blockierens eines elektrischen Antriebes (3), welcher über ein Leistungshalbleiterbauelement (7) angesteuert wird und der elektrische Antrieb (3) im Teillast- ( $PWM < 100\%$ ) und im Vollastbereich ( $PWM = 100\%$ ) abhängig von der Taktung eines PWM-Signals (29, 31) betreibbar ist und eine Auswerteschaltung (37) mit einem Mikrocontroller (25) in Verbindung steht, dadurch gekennzeichnet, dass in der Auswerteschaltung (37) aus dem über das erste Leistungshalbleiterbauelement (7) fließenden Strom I innerhalb eines Zeitintervall 5 generierte Impulse erfasst werden und die Anzahl ermittelter Impulse  $A1^*$ ,  $A2^*$  mit der zu erwartenden Anzahl von Impulsen  $A1$ ,  $A2$ , verglichen werden.
2. Verfahren gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die bei jedem Durchschalten des ersten Leistungshalbleiterbauelementes (7) entsprechend des PWM-Signales (29, 31) fließenden Ströme I auswertbare Impulse erzeugen, die über Abgriffe 15 (11, 12) der Auswerteschaltung (37) zugeführt werden.
3. Verfahren gemäß Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die der Auswerteschaltung (37) zugeführte Impulsanzahl  $A1^*$ ,  $A2^*$  mit einer zu erwartenden Anzahl von Impulsen  $A1$ ,  $A2$  verglichen wird. 20
4. Verfahren gemäß Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die durch die Abgriffe (11, 12) erfassten Impulse einem Komparatorbauelement (14) der Auswerteschaltung (37) zugeführt werden. 25
5. Verfahren gemäß Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass das Komparatorbauelement (14) mit einer Spannung  $V_{CC}$  (19) beaufschlagt ist.
6. Verfahren gemäß Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Spannung  $V_{CC}$  (19) einem der Eingänge (17, 18) des Komparatorbauelementes (14) aufgeschaltet wird. 30
7. Verfahren gemäß Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass die am ersten Leistungshalbleiterbauelement (7) erfassten Impulseeingänge (17, 18) des Komparatorbauelementes (14) zugeführt werden, welches bei Überschreiten einer Eingangsspannung  $V_{CC}$  seinen Ausgang (16) umschaltet. 35
8. Verfahren gemäß Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Anzahl der beim Umschalten des Ausganges (16) auftretenden Flankenwechsel (20) einem Eingang (27) des Mikrocontrollers (25) zugeführt wird.

9. Verfahren gemäß Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass bei Teillastbetrieb (PWM-Taktsignal < 100%) des elektrischen Antriebes (3), die in der Auswerteschaltung (37) ermittelte Anzahl von Flankenwechseln (20) A1\* im Mikrocontroller (25) mit der zu erwartenden Anzahl von Flankenwechseln (20), A1 verglichen wird.  
5
10. Verfahren gemäß Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass bei Vollastbetrieb (PWM-Taktsignal = 100%) des elektrischen Antriebes (3) das PWM-Signal (29, 30) zyklisch auf ein reduziertes PWM-Signal geschaltet wird und die in der Auswerteschaltung (37) ermittelte Anzahl von Flankenwechseln (20) A2\* im Mikrocontroller (25) mit der zu erwartenden Anzahl von Flankenwechseln (20), A2 verglichen wird.  
10
11. Verfahren gemäß der Ansprüche 9 oder 10, dadurch gekennzeichnet, dass bei Unterschreitung der zu erwartenden Anzahl von Flankenwechseln (20) A1, A2 durch die ermittelte Anzahl A1\*, A2\* von Flankenwechseln (20) auf einen Defekt am ersten Leistungshalbleiterbauelement (7), am elektrischen Antrieb (3) in einem Freilaufkreis (6) geschlossen wird und die Bestromung des elektrischen Antriebes (3) aufgehoben wird.  
15
12. Verfahren gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Ansteuerung eines elektrischen Antriebes (3), welchem ein ein zweites Leistungshalbleiterbauelement (32) enthaltender Freilaufkreis (6) zugeordnet ist, über ein PWM-Signal (31) erfolgt, welches einem ersten PWM-Ansteuerzweig (32) und einem zweiten PWM-Ansteuerzweig (34) zur alternierenden Ansteuerung der Leistungshalbleiterbauelemente (7, 32) aufgeben wird.  
20
- 25
13. Verfahren gemäß Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, dass das PWM-Signal (31) in einem der PWM-Ansteuerzweige (33, 34) invertiert wird.
14. Verfahren gemäß Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass an einem der dem ersten Leistungshalbleiterbauelement (7) zugeordneten Abgriffe (11, 12) ein Absolutwert einer Spannung  $U_1$  erfasst und dem Mikrocontroller (25) eingangsseitig aufgegeben wird.  
30
- 35
15. Verfahren gemäß Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, dass im Mikrocontroller (25) ein Vergleich des erfassten Absolutwertes der Spannung  $U_1$  mit einer Grenzspannung  $U_{1,\text{Grenz}}$  erfolgt unter Anpassung der Grenzspannung  $U_{1,\text{Grenz}}$  an das PWM-Signal (29) und die Versorgungsspannung  $U_B$  der Spannungsquelle (1).

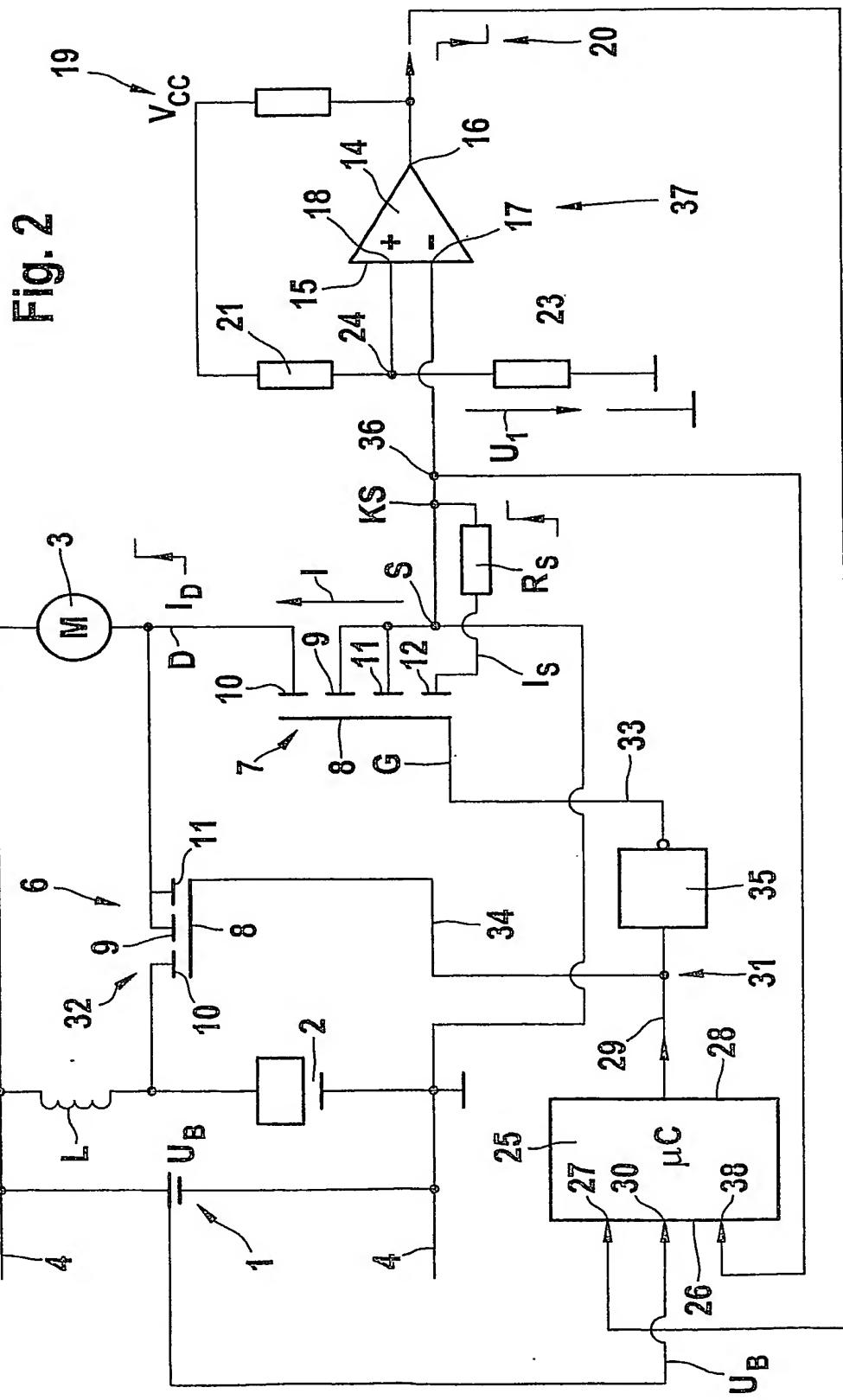
16. Verfahren gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der an einem der Gates (9, 10) des ersten Leistungshalbleiterbauelementes (7) fließende Strom über einen Widerstand ( $R_S$ ) der Auswerteschaltung (37) zugeführt wird.

1 / 2

19



2 / 2



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP 03/02144

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 H02H7/093

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 H02H

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 6 054 823 A (NGUYEN CHUONG ET AL) 25 April 2000 (2000-04-25) abstract	1
A	EP 0 572 162 A (SGS THOMSON MICROELECTRONICS) 1 December 1993 (1993-12-01) abstract	1

 Further documents are listed in the continuation of box C. Patent family members are listed in annex.

## \* Special categories of cited documents :

- \*A\* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- \*E\* earlier document but published on or after the International filing date
- \*L\* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- \*O\* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- \*P\* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- \*T\* later document published after the International filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- \*X\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- \*Y\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- \*&\* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

8 January 2004

Date of mailing of the international search report

19/01/2004

## Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax: (+31-70) 340-3016

## Authorized officer

Salm, R

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

## Information on patent family members

International Application No

PCT/EP/03/02144

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)		Publication date
US 6054823	A 25-04-2000	NONE		
EP 0572162	A 01-12-1993	US 5374857 A		20-12-1994
		DE 69309776 D1		22-05-1997
		DE 69309776 T2		21-08-1997
		EP 0572162 A2		01-12-1993
		JP 6189583 A		08-07-1994

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationaler Aktenzeichen  
PCT/DE 03/02144

## A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES

IPK 7 H02H/093

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

## B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole )  
IPK 7 H02H

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data

## C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie <sup>a</sup>	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 6 054 823 A (NGUYEN CHUONG ET AL) 25. April 2000 (2000-04-25) Zusammenfassung	1
A	EP 0 572 162 A (SGS THOMSON MICROELECTRONICS) 1. Dezember 1993 (1993-12-01) Zusammenfassung	1

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

Siehe Anhang Patentfamilie

- <sup>a</sup> Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :
- "A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist
- "E" älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist
- "L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)
- "O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht
- "P" Veröffentlichung, die vor dem Internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

- "T" Spätere Veröffentlichung, die nach dem Internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist
- "X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erforderlicher Tätigkeit beruhend betrachtet werden
- "Y" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erforderlicher Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist
- "&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der Internationalen Recherche	Absendedatum des Internationalen Recherchenberichts
8. Januar 2004	19/01/2004

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde  
Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter  
Salm, R

**INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT**

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationale Aktenzeichen

PCT/DE 03/02144

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung	
US 6054823	A	25-04-2000	KEINE			
EP 0572162	A	01-12-1993	US 5374857 A	20-12-1994	DE 69309776 D1 DE 69309776 T2 EP 0572162 A2 JP 6189583 A	22-05-1997 21-08-1997 01-12-1993 08-07-1994